Non-destructive Testing of Planar Defects Using Shearography Method with Modulated Ultrasonic Excitation

Sina Sabbaghi Farshi¹ | Davood Akbari²

1. Faculty of Mechanical Engineering, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran.

2. Faculty of Mechanical Engineering, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran. E-mail: daakbari@modares.ac.ir

ABSTRACT

Research Article Received 06 Dec. 2023 Revised 30 January 2024 Accepted 05 Feb. 2024 Keywords: Digital Shearography, Composites, Non-destructive Test, Piezoelectric, Modulation Frequency.

Article Information:

Early detection of subsurface defects is very important in the maintenance and development of structures made of composite materials. Therefore, it becomes necessary to use non-destructive tests to improve system reliability and prevent untimely failure of components during operation. However, due to the multi-component nature of the configuration, its complexity, and the extent of various defects in these materials, the detection of defects in composite materials is always difficult. Shearography with internal excitation of the defect is one of the novel methods of non-destructive testing of subsurface defects, which detects defects by receiving the defect's surface response to the loading. In this article, a glass fiber-reinforced polymer specimen was subjected to nondestructive inspection using shearography with modulated ultrasonic loading. The parameters influencing the detectability of plane defects were studied, and the obtained results were compared with the usual constantamplitude ultrasonic loading. In shearography tests using the amplitude modulation technique, in contrast to the constant amplitude ultrasonic loading, the defect was easily detected at all three excitation frequencies and through the phase and amplitude images. Additionally, the highest resolution of defect detection was achieved at the 43 kHz excitation frequency. The amplitude image results showed that the defect has highest detectability at lowest modulation frequency, regardless of the piezoelectric stimulation frequency. Furthermore, the phase difference changes and defect detectability in the phase images are not significantly affected by the piezoelectric excitation frequency, demonstrating the independence of the phase image and the modulating method from the loading conditions.

Cite this article: Farshi, S.S., Akbari, D. (2023). Non-destructive Testing of Planar Defects Using Shearography Method with Modulated Ultrasonic Excitation. *Journal of Nondestructive Testing Technology*, 3 (3), 84-95. http://doi.org/10.30494/JNDT.2024.424255.1133

بازرسی غیرمخرب عیوب صفحهای به روش برشنگاری با تحریک فراصوتی مدوله شده

سينا صباغي فرشي' | داود اكبري ٔ 🖾

دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه تربیت مدرس، تهران، ایران.

۲. دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه تربیت مدرس، تهران، ایران، رایانامه: daakbari@modares.ac.ir

چکیدہ:

اطلاعات مقاله:
مقاله پژوهشی
تاریخ دریافت:
14.1/10
تاریخ بازنگری:
14.4/11/1.
تاريخ پذيرش:
14.4/11/18
کليدواژگان:
برشنگاری دیجیتال،
مواد مرکب،
ازمون عيرمحرب،
پيروالىترىت. فركانس مدولاسىون.

استناد: صباغی فرشی، سینا؛ اکبری، داود. (۱۴۰۲). بازرسی غیرمخرب عیوب صفحهای به روش برشنگاری با تحریک فراصوتی مدوله شده. *مجله* ف*ناوری آزمون های غیرمخرب*، ۳ (۳)، ۹۵-۸۴. http//doi.org/10.30494/JNDT.2024.424255.1133 استفاده قرار گرفته است، ولي تضعيف، يراكندگي و

بازتابهای متعدد سیگنال می تواند تشخیص عیب در مواد

مرکب را با چالش مواجه کند. علاوه بر این، روبش کامل کل

سازه نیز می تولند بسیار زمانبر باشد. در مورد روش

پرتونگاری با استفاده از پرتو ایکس نیز چالش اصلی این

روش در تشخیص عیوب در جهت ضخامت است و همچنین

خطرات مرتبط با پرتو ایکس نیز میتواند برای انسان

مشکلساز باشد[۵]. از طرف دیگر شناسایی عیوب در مواد

مرکب پایه پلیمری به دلیل وجود خواصبی نظیر ناهمگنی،

عدم رسانایی الکتریکی و عدم مغناطیس بودن، منجر به عدم

کارآیی سایر روشهای سنتی آزمونهای غیرمخرب در

تشیخیص عیوب این گونه مواد می گردد. از این رو در

سالهای اخیر، روشهای جدیدی توسعه یافتهاند که علاوه

بر قابلیت تشخیص عیوب در مواد مرکب از سرعت عملکردی

بالایی نیز برخوردارند[۶]. روشهای نوری نظیر هولوگرافی^۱،

تداخل سنجى الگوى لكهاى الكترونيكى أو برشنگارى

دیجیتال^۳ از جمله این روشها هستند که روش برشنگاری

دیجیتال به دلیل حساسیت بسیار پایین به ارتعاشات

(اختلالات) محیطی، غیرتماسی بودن و قابلیت اندازه گیری

تمام میدانی^۴ و بلادرنگ^۵، امکان انجام آزمون در محیط

صنعتی را فراهم می کند[۷]. این روش که برای نخستین بار

در سال ۱۹۷۳ توسط لیندرتز و باترز [۸] برای یافتن گشتاور

خمشی در یک تیر مورد استفاده قرار گرفت، میتواند ناحیه

بزرگی را در چند ثانیه بازرسی کند و حساسیت آن با قطعه

بازرسی شده قابل تطبیق دادن است. اساس روش برشنگاری

دیجیتالی بر پایه دریافت پاسے سےطحی عیب نسبیت به

بارگذاری صورت گرفته استوار است که این امر از طریق

اندازه گیری مستقیم کرنش (مشتق اول جابه جایی سطح)

انجام می گیرد. بدین صورت که هنگامی که قطعه معیوب از

طريق بارگذاري تحريک مي شود، وجود عيب سبب توزيع

کرنش موضعی ناهمگن در محل عیب می گردد. در آزمون

برشنگاری دیجیتالی با استفاده از این ناهمگنی و از طریق

تشخیص الگوی کرنش متمرکز ایجاد شده در الگوی هالهای^۶

یا نقشه فازی^۷ میتوان به وجود عیب پی برد[۹, ۱۰].

۱- مقدمه

مواد مركب تقويت شـده با الياف به دليل دارا بودن مزایای قابل توجه، به طور گسترده در صنایع مختلفی همچون هوافضا، خودروسازی و کاربردهای دریایی مورد استفاده قرار می گیرند [۱, ۲]. سختی و استحکام ویژه بالا، مقاومت خوردگی بالا، خواص خستگی بهتر نسبت به فلزات و ویژگی عایق حرارتی خوب از مزایای اصلی این مواد می باشند. در حال حاضر، مواد مرکب بیش از ۵۰ درصد وزن آخرین مدلهای هواپیماهای باری و مسافربری را تشکیل میدهند [۳]. برخلاف مواد فلزی، مواد مرکب به دلیل ساختار پیچیدهای که دارند مستعد ایجاد انواع عیوب بیشتری هستند. پيدايش عيوبي مانند عدم چسبندگي طي فرآيند ساخت و یا عیوبی نظیر جدایش بین لایه ای و شکست الیاف، در حین سرویس دهی قطعه ممکن است خواص و یکپار چگی ساختاری مواد مرکب را به شدت تقلیل دهند و در نهایت سلامت و عملكرد سيستم را با مشكل مواجه كنند [۴]. با وجود این که اغلب این عیوب به صورت سطحی ظاهر می شوند، ولی برخی از عیوب مانند جدایش بین لایه ای ممکن است در لایههای عمیقتر نیز رشد کنند. چنین آسیبهای پنهانی، پس از مدتی منجر به ترکهای قابل مشاهده در سطح می شوند. بنابراین تشخیص زودهنگام عیوب زیرسطحی در نگهداری و توسعه سازههای ساخته شده از مواد مرکب بسیار حائز اهمیت است. لذا بهره گیری از آزمونهای غیرمخرب برای افزایش قابلیت اطمینان سیستم و جلوگیری از شکست نابههنگام اجزا در حین کارکرد، ضرورت ييدا مي كند.

با این حال، تشـخیص عیب در مواد مرکب همیشـه چالشبرانگیز اسـت. دلیل این امر چندجزئی بودن و پیچیدگی پیکربندی و نیز گسـتردگی عیوب مختلف در این مواد است. تست فراصوتی و پرتونگاری پرتو ایکس از شناخته شده ترین روشهای تست غیرمخرب در تشخیص عیوب در مواد مختلف هسـتند. اگرچه آزمون فراصـوتی برای مدت طولانی و به طور گسـترده در بازرسـیهای صـنعتی مورد

- ² Electronic Speckle Pattern Interferometry
- ³ Digital Shearography
- ⁴ Full field measurement

⁵ Real-time measurement

⁶ Fringe pattern

⁷ Phase map

¹Holography

هالهها در روش اســتروبوســكوپيک در تمامى فركانسهاى

تشخیص برشنگاری بزرگ باشد (مثلاً نسبت سیگنال عیب

به سیگنال پسزمینه بیشتر از دو باشد). علاوه بر این، برای

بازرسی دقیقتر میتوان سیگنال پسزمینه را با استفاده از

روشهایی حذف یا کاهش داد. یکی از این روشهای شناخته

شده استفاده از روشهای مدولاسیون و تبدیل فوریه گسسته

اســـت. گرهـارد و بوســه [۱۸] این شــيوه را در روش

تداخلسنجى الكوى لكهاى الكترونيكي اعمال كردند ونشان

دادند که نسبت سیگنال به نویز تصویر قطعات معیوب به

طور قلبل توجهی افزایش مییلبد. دولینکو و همکاران [۱۹] تحریک حرارتی را به شـکل خاصـی از موج مثلثی بر روش

تداخلســنجی الگوی لکهای زمانی^۲ اعمال کردند و با تعریف

یک پارامتر برای کمیسازی قابلیت تشخیص عیوب نشان

دادند که تشــخیص عیوب پنهان در صـفحات فلزی از این

طریق بهبود مییابد. گرهارد و بوسه [۲۰] در پژوهش دیگری

نشان دادند که تحریک قطعه با فرکانسهای مختلف

برهمنهاده به صورت همزمان، مدت زمان تشخیص عیوب با

عمقهای متفاوت را کاهش میدهد. کیم و همکاران [۲۱]

روش تحریک مدولهشده مرسوم در روش حرارتنگاری را به روش برشنگاری از به روش برشنگاری اضافه کرده و با بازرسی قطعات از جنس

موادمر كب تقويت شده با الياف شيشه نشان دادند استفاده از

تحريك مدولهشده مي تواند به افزايش نسبت سيگنال به نويز

روش مدولاسیون به دلیل کاهش پهنای باند، امکان

کاهش نویز را فراهم میکنند. مدولاسیون دامنه موج فراصوتی منجر به تولید گرمای دورهای می شود به طوری که

عیب به یک فرستنده موج حرارتی موضعی تبدیل میشود.

این بار گذاری دورهای در ناحیه عیب علاوه بر نمود حرارتی،

نمود دیگری نیز دارد که شامل تغییرات جابه جایی یا کرنش در این ناحیه است. انتشار این موج حرارتی از طریق

مدولاسیون دما در سطح نمونه و با استفاده از حرارتنگاری

تصاویر برشنگاری منجر شود.

همانگونه که گفته شد، زمانی تشخیص عیب موفقیت آمیز خواهد بود که ســیگنال مربوط به آن به اندازه کافی برای

تحریک بالاتر از روش زمان میانگین است.

روشـهای بارگذاری مورد اسـتفاده در برشنگاری شـامل حرارت، خلاء نسبی، کشش یا فشار، ارتعاش، امواج مایکروویو و غیره میباشـد[۱۱]. از آنجایی که برشنگاری میتواند تغییرات گرادیان جابجایی سـطح را در محدوده میکروکرنش تشخیص دهد، تنش اعمال شده لازم نیست خیلی زیاد باشد (برای مثال گرم کردن در حد چند درجه سـانتی گراد). لازم به ذکر است که نکته کلیدی یک بازرسی برشنگاری موفق در برجسته کردن سهم تغییر شکل ناشی از عیب نسبت به تغییر شکل کلی قطعه است.

بارگذاری داخلی به عنوان یکی دیگر از روشهای مورد استفاده برای تحریک قطعه، شامل روشهایی است که عیب منحصرا و به صورت انتخاب شده پاسخ تحریک را میدهد، به گونهای که تصویر حاصل تنها نمایانگر عیب است و يس زمينه مزاحم ناحيه سالم ناديده گرفته مي شود. ناحيه عیب به دلیل ماهیت مکانیکی متفاوتش با ناحیه سالم ممکن است موجب تمرکز کرنش شرود و یا تحت بارگذاریهای دورهای، اثرات پسماند ^۱ یا اصطکاک در آن ناحیه ایجاد شود. از آنجایی که عیوب مناطقی میباشیند که در آن میرایی مكانيكي افزايش مييابد، بار گذاري با امواج الاســـتيک عمدتاً در این نواحی به گرما تبدیل می شود[۱۲]. هانگ و همکاران[۱۳] با استفاده از برشنگاری و بارگذاری ارتعاشی با جاروب فركانس چندگانه به بررسی سلامت اتصال سطوح پرداختند. فیندیس و گریزاگوریدیس[۱۴] عیوب موجود در قطعات ساخته شده از مواد مرکب در بدنه هواپیما را از طریق چسباندن پیزوالکتریک به پشت قطعه و اعمال بارگذاری ارتعاشی شناسایی کردند. لیو و همکاران[۱۵] ترکهای خستگی ایجاد شده در حاشیه سوراخ در قطعه آلومینیومی را از طریق بارگذاری ارتعاشیی به وسیله ترانسدیوسرهای پیزوالکتریک مورد بازرسی قرار دادند و نشان دادند شناسایی ترکهایی که عمود بر حهت انتشار امواج باشیند دشوارتر است. آنها در پژوهش دیگری[۱۶] نشان دادند استفاده از ترانسدیوسر آرایه فازی با کنترل جهت امواج می تواند قابلیت شناسایی ترک را تا حد زیادی افزایش دهد. آسمانی و سلطانی [۱۷] برشنگاری با بارگذاری ارتعاشمی استروبوسکوپیک و زمان میانگین را در بازرسمی نمونه پروپیلنی مورد مقایسه قرار دادند و نشان دادند وضوح

¹ Hysteresis

Converging lens

Fixed mirror

 $\Delta \varphi = \varphi' - \varphi$

Shear mirror

لاك-اين ' تنظيم شده با فركانس مدولاسيون دامنه تشخيص داده می شـود [۲۲-۲۲]. تغییرات کرنش ناحیه عیب را نیز می توان از طریق مدولاسیون گرادیان جابه جایی در سطح نمونه تشخیص داد، که تحلیل آن توسط برش نگاری لاک-این تنظیم شـده با فرکانس مدولاسیون دامنه انجام می شـود [۲۵]. در این پژوهش مـدولـه کردن بـه روش برشنگاری با بارگذاری فراصوتی اعمال شده و پارامترهای موثر بر تشخیص پذیری عیب صفحهای مورد بررسی قرار گرفت و نتایج به دست آمده با روش معمول بارگذاری فراصوتی مقایسه شد.

۲- تئوری برشنگاری

شکل ۱ تصویر طرح نمایی از یک سیستم برشنگاری مبتنی بر تداخلسنج مایکلسون را نشان می هد. این چیدمان برشنگاری برای اندازه گیری گرادیان جابهجایی سطح خارج از صفحه تنظيم شده است، زيرا انتظار مىرود عيب لايهلايه شدن و سوراخهای کف صاف بر تغییر شکل خارج از صفحه تأثیر بگذارند. هنگام بازرسیی به روش برشنگاری، از پرتو لیزر برای روشن کردن سطح قطعه استفاده می شود که این پرتو پس از عبور از دستگاه برشگر به ایجاد یک الگوی لکه ای روی نمایشـگر دوربین CCD ^۲می انجامد. در این حالت با زاویه دادن به آینه برش، نور پراکنده شده از دو موقعیت همسایه روی سطح ناهموار جسم را می توان به صورت دو تصویر یکسان اما برش خورده قرار داد تا یک تصویر لکه ای تداخل یافته ایجاد کند. در این صورت شدت نور ثبت شده الگوی لکهای در دوربین از رابطه زیر به دست میآید[۲۶]:

 $I = 2I_0[1 + \gamma \cos \varphi(x, y)]$ (1) که در آن I شـدت نور تداخلی، I_0 شـدت نور متوسـط یرتوهای نور برش خورده، γ مدول تداخل و φ اختلاف فاز تصادفی بین دو نقطه A و B در همسایگی همدیگر است که از طریق اندازه برش δx از هم جدا شدهاند.



δx

Before loading

After loading

بر سطح قطعه باشند و اندازه برش در جهت محور x مقدار کوچکے، داشته باشد، مقدار تغییر فاز نوری هر نقطه ناشی از تغییر شکل نسبی از طریق رابطه زیر به گرادیان جابهجایی خارج از صفحه در جهت x مرتبط می شود:

laser

Beam splitter

شکل ۱) سیستم برشنگاری مبتنی بر تداخل سنج مایکلسون

تشخیص عیب توسط برشنگاری از طریق مقایسه دو

Diverging lens

$$\Delta \varphi = \frac{4\pi}{\lambda} \frac{\partial w}{\partial x} \delta x \qquad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum_{\lambda \in \Lambda} \delta x = 0 \quad (\text{m})$$

$$\sum$$

¹Lock-in Thermography

² Charge-coupled device

همانگونه که گفته شد به منظور عبور از محدودیتهای مورد بحث و افزایش ظرفیت تشخیص عیوب، میتوان روش مدوله کردن را به برشنگاری دیجیتالی اعمال کرد. برای رسیدن به برشنگاری مدوله شده، لازم است که اطلاعات گرادیان جلبه جایی مدوله شود. این امر با تحریک قطعه به صورت دوره ای و ایجاد پاسخهای مدوله شده امکان پذیر خواهد بود. پاسخ قطعه به صورت یک سیگنال متناوب (AC signal) خواهد بود که امکان فیلتر کردن آن در فرکانس تحریک و کاهش طیف نویز متناظر آن را فراهم می سازد[۱۹].

شکل ۲ چیدمان طرح کلی برشنگاری با تحریک فراصوتی مدوله شده را نشان میدهد. در برشنگاری مدوله شده، چیدمان برشنگاری معمولی با تحریک متغیر دوره ای و تحلیل فوریه ادغام می شود. مبدل فراصوتی در یک نقطه ثابت از نمونه وصل می شود که از آنجا امواج صوتی در کل حجم نمونه انتشار می یابند و پس از چندین بار منعکس شدن، ترجیحاً در یک عیب میرا شده و گرما ایجاد می کنند. فرکانس بالای این امواج در ایجاد گرمایش بسیار کارآمد است زیرا سیکلهای هیسترزیس زیادی در هر ثانیه انجام می شود. گرمایش انتخابی همراه با انبساط حرارتی منجر به یدیدار شدن یک برآمدگی کوچک در بالای عیب می شود و آن را برای سیستم تداخلسنجی آشکار میکند. این برآمدگی سطحی (شکل ۲) از الگوی تحریک با تابع انتقال خاص خود پیروی میکند و میتواند از مجموعه متوالی تصاویر برشنگاری با تبدیل فوریه در هر پیکسل استخراج شود که در نهایت دادهها را به دو تصویر فاز و دامنه خلاصه می کند. مجموعه تصاویر متوالی ثبت شده، تغییرات دورهای گرادیان جلبهجایی را به ازای دریافت بارگذاری مدوله شده نشان میدهند. سیس سیگنال $F_n(x,y)$ به دست آمده برای هر پیکسل از تصویر، با استفاده از تبدیل فوریه گسسته به فضای فرکانسی انتقال می یابد [۲۷]:

$$F_{K}(x,y) = \sum_{n=0}^{N-1} F_{n}(x,y) .\exp\left(-j\frac{2\pi Kn}{N}\right)$$
(*)

$$K = 1, 2, ..., N$$

$$F_{n}(x,y) .\exp\left(-j\sum_{n=0}^{\infty} F_{n}(x,y)\right) .$$

$$F_{K}(x,y) .$$

$$F_{K}(x,y) .$$

دوره موریه آنها، N تعداد تصویر در هر دوره $F_K(x,y)$ بارگذاری و K فرکانس دیجیتال است که از رابطه زیر به

دست میآید[۲۷]:

$$K = N \frac{f_e}{f_s} + 1 \tag{(\Delta)}$$

به طوری که f_e و f_s به ترتیب فرکانس مدولاسیون و فرکانس تصویربرداری میباشند. به منظور تشخیص عیوب قطعه، مقادیر مربوط به دامنه A و فاز ϕ مرتبط با فرکانس مدولاسیون به ازای هر پیکسل از تصاویر فوریه استخراج می شوند [۲۷]:

$$A = \sqrt{Re[FT(\omega)]^2 + Im[FT(\omega)]^2} \qquad (\%)$$

$$\phi = tan^{-1} \left(\frac{Im[FT(\omega)]}{Re[FT(\omega)]} \right) \qquad (\forall)$$





۳- آزمونهای تجربی

به منظور بررسی کارایی روش برشنگاری با بارگذاری فراصوتی مدوله شده، آزمونهای تجربی بر روی نمونهای از جنس ماده مرکب زمینه پلیمری تقویت شده با الیاف شیشه انجام شد. نمونه به روش خلاء و در ۸ لایه با چینش [45-/90/45+0] ساخته شد. عیب صفحهای با ایجاد سوراخهای کور در یک سمت نمونه و با رعایت توازی کف و سطح نمونه مدلسازی شد. شکل ۳ ایعاد نمونه و جایگاه عیب و نیز محل اتصال عملگر پیزوالکتریک را نشان میدهد.

فناوري آزمون های غېرمخرب



شــکل ۳) ابعاد نمونه و جایگاه عیب و محل اتصــال عملگر پیزوالکتریک (ابعاد برحسب میلیمتر)

آزمونهای برشنگاری با استفاده از چیدمانی مطابق شکل ۴ و بر روی میز ضد ارتعاش انجام شد. در چیدمان ذکر شده از دو لیزر قرمز رنگ با حداکثر توان ۵۰ میلیوات و طول موج ۳۵۵ نانومتر برای روشن کردن سطح نمونه و از یک دوربین CCD با سرعت تصویر برداری ۲۰ فریم بر ثانیه برای ثبت تصاویر استفاده شد. تحریک نمونه از طریق اتصال یک عملگر پیزوالکتریک روی نمونه صورت گرفت.

یژوهش های پیشین لثبات کردهاند که محرکهای پیزوالکتریک سرامیکی کوچک کمتوان (کمتر از ۵۰ وات) می توانند به طور موثر برای تشخیص عیوب لایه لایه شدن ناشی از ضربه در صفحات ساخته شده از مواد مرکب مورد اســـتفاده شــوند [٢٣, ٢٨]. بنابراین، عملگر موردنظر از نوع سرامیکی با قطر ۳۰ میلی متر، ضخامت ۴ میلی متر و با فركانس تشديد ۴۵ كيلوهرتز انتخاب شد. به منظور تقويت دامنه ولتاژ امواج تولیدی از آمپلی فایر با برند -Trek PZD700 استفاده شد. با توجه ابعاد ناحیه مورد بررسی نمونه و میدان دید دوربین CCD، دستگاه برشنگاری نیز در فاصله ۶۰ سانتی متری از سطح نمونه قرار گرفت. به منظور ایجاد موج با دامنه مدوله شده (AM)، از کارت پرداز شه مبتنی بر FPGA¹ دارای تراشیه از نوع Kintex-7 سیاخت شرکت Xilinx استفاده شد که به منظور امکان ایجاد امواج سینوسی با فرکانس سیگنال در محدوده ۰.۰۱ تا ۱ هرتز و فرکانس حامل در محدوده ۵ تا ۱۰۰ کیلوهر تز برنامهنویسی شد.



شکل ۴) چیدمان مورد استفاده در آزمونهای تجربی

به منظور بررسی تاثیر فرکانس مدولاسیون بر قابلیت شیناسایی عیوب در روش معرفی شیده، آزمونها در فرکانسهای مدولاسیون مختلف صورت گرفت و با نتایج برشنگاری با دامنه ثابت مورد مقایسه قرار گرفت. برای رسیدن به نتایج مطلوب لازم است که فرکانس مدولاسیون بسیار پایین تر از فرکانس تشدید نمونه باشد (کمتر از ۱ هرتز). دلیل این امر این است که در چنین فرکانس پایینی، تغییر شیکل در همه نقاط نمونه به جز نواحی مرزی مانند

عیبها به طور همزمان اتفاق میافتد که در نهایت منجر به تفاوت فاز تغییر شکل می شود. همچنین اندازه برش با توجه به عرض تصویر و اندازه عیب، ۵ میلی متر انتخاب شد[۲۹]. ابتدا آزمونهای برشنگاری با تحریک ارتعاشی با دامنه ثابت انجام گرفت. بدین منظور تصویر مرجع در حالت بدون بارگذاری و تصویر سیگنال پس از تحریک نمونه ثبت شد. برای انجام آزمونهای برشنگاری با دامنه مدوله شده نیز ابتدا تصویر مرجع در حالت سکون ثبت شده و پس از اعمال

¹ Field-programmable gate array

فناورى آزمون هاى غېرمخرب

20 mm

ولتاژ به محرک پیزوالکتریک به صورت موج AM، ثبت مجموعه تصاویر سیگنال در طی سیکلهای مدولاسیون انجام میگیرد. لازم به ذکر است که در هردو نوع تحریک، ثبت تصاویر سیگنال پس از گذشت ۱۲۰ ثانیه از اعمال بارگذاری آغاز شد. این مدت زمان بارگذاری لازم است تا ناحیه عیب به محل ایجاد گرما و جابهجایی موضعی تبدیل شود.

۴- نتایج و بحث

همان گونه که اشاره شد، ابتدا آزمونهای برشنگاری با تحريك ارتعاشمي با دامنه ثابت انجام گرفت. محدوده تنظيم فركانس برای عملگر پیزوالكتریک براساس شبیهسازی عددی صورت گرفته در نرمافزار آباکوس برای به دست آوردن فركانس تشميد ناحيه عيب انتخاب شمد. با تغيير فرکانس تحریک در محدوده مقادیر حاصل از شبیهسازی، شناسایی عیب صورت گرفت. شکل ۵ الگوی هالهای به دست آمده در آزمون برشنگاری با تحریک فراصوتی با فرکانس ۲۱، ۴۰ و ۴۳ کیلوهرتز و با دامنه ولتاژ در محدوده ۸۵-۷۰ ولت را میدهد. این تصاویر پس انجام فرایندهای پردازش به دســت آمدهاند. مشــاهده میشــود که تشــخیص عیب در فرکانس ۲۱ کیلوهرتز به سـختی انجام می گیرد. با این حال در فرکانس ۴۳ کیلوهرتز تشخیص آن آسانتر است. به نظر میرسد تحریک نمونه در این فرکانس ناحیه عیب را بیشتر تحت تاثیر قرار داده و به دلیل زاویه تلفات مکانیکی یا تمرکز تنش بیشـتر در این ناحیه، جابهجایی خارج از صـفحه آن به شــكل قابل توجهي بيشــتر از نواحي سـالم اطراف اسـت. هللههای ایجاد شـده در فرکانس ۴۰ کیلوهرتز نیز به دلیل تداخل با تغییر شـکل کلی نمونه و نیز نویز پسزمینه به صورت كامل تشكيل نشدهاند كه ممكن است تشخيص عيب را دشوارتر کند.





(ج) شکل ۵) الگوی هالهای به دست آمده در آزمون برشنگاری با تحریک فراصوتی با فرکانس(الف) ۲۱، (ب) ۴۰ و (ج) ۴۳ کیلوهرتز

به منظور بررسی دقیقتر اثر فرکانس تحریک بر تشخیص پذیری عیب، می توان از پارامترهای کمی برای مقایسه تصاویر حاصله استفاده کرد. مقایسه کمّی تصاویر برشنگاری نیازمند استخراج مقادیر فاز نوری واپیچیده و استفاده از نمودار تغییرات گرادیان جابهجایی است. در این حالت، مقدار قدر مطلق اختلاف گرادیان جابهجایی خارج از صفحه در نقاط مرکز هالهها را میتوان به عنوان پارامتر کمی تشخیص پذیری عیب در نظر گرفت[۲۹]. بدین منظور نمودار گرادیان جابهجایی مطابق شکل ۶ در راستای خط مرکزی عيب استخراج شده و قدر مطلق اختلاف گراديان جابهجايي خارج از صفحه یا شیب در نقاط اکسترمم (ΔS) به عنوان پارامتر کمی تشخیص پذیری در نظر گرفته شد. جدول ۱ مقادیر ΔS محاسبه شده برای هالههای به دست آمده در این سه فرکانس را نشان میدهد. مشاهده میشود که بیشترین مقدار اختلاف شیب در تحریک با فرکانس ۴۳ کیلوهرتز به دست می آید که این امر با توجه به تشخیص کیفی آسان تر عیب در این فرکانس قابل پیشبینی بود. درمجموع می توان گفت با وجود شناسایی عیب توسط روش دامنه ثابت، نویز هالههای تشکیل شده زیاد است و تشخیص عیب نیازمند انجام آزمونهای متعدد است.

صفحه در فرکانسهای تحریک مختلف	
اختلاف گرادیان جابهحایی ΔS	فركانس
[×1•- [*]]	[kHz]
+/T+1	۲۱
•/438	4.
•/ ۵ ۶۶	۴۳

جدول ۱) مقادیر قدر مطلق اختلاف گرادیان جلبهجایی خارج از



در ادامه آزمون برشنگاری با تحریک نمونه به صورت مدوله شده انجام گرفت. در این نوع بارگذاری، دامنه ولتاژ عملگر پیزوالکتریک در محدوده ۸۰–۷۰ ولت تنظیم شده و فرکانس عملگر پیزوالکتریک (فرکانس حامل) در سه سطح ۱۲، ۴۰ و ۴۳ کیلوهرتز تغییر داده شد. مقدار فرکاانس مدولاسیون (فرکانس سیگنال) نیز برابر با ۱۰/۱ هرتز تنظیم شد. در تحلیل نتایج برشنگاری مدوله شده، می توان از

تصویر فاز و یا تصویر دامنه برای نمایش نتایج بهره برد. تصویر دامنه، تغییر شکلهای موضعی قطعه را در فرکانس مدولاسیون نشان میدهد و تصویر فاز تاخیر زمانی بین تحریک و پاسخ قطعه را نمایان میسازد. در تصویر فاز، تغییر موضعی رنگ در یک ناحیه، نشانگر تغییر موضعی فاز و در نتیجه، تغییر موضعی خواص ماده در آن ناحیه است.

شــکل ۷ تصـاویر فاز و دامنه حاصـل از آنالیز فوریه به ترتیب در فرکانس تحریک ۲۱، ۴۰ و ۴۳ کیلوهرتز نشان میدهد. مشاهده می شود که عیب در هر سوه کانس تحریک به آسانی تشخیص داده می شود. در سیستمهای عیبیابی به کمک تحریک حرارتی، تصویر فاز به دلیل عدم حساسیت به گرمایش غیریکنواخت و تغییرات موضعی انتشار حرارت در سطح نمونه، عيوب را واضحتر ارايه داده و به تصویر دامنه ترجیح داده می شود [۳۰]. با این حال به نظر می سد با تحریک موضعی عیب از طریق امواج فراصوتی، پاسخ عیب به صورت موضعی بوده و از طریق تصویر دامنه نيز با تباين خوبي قابل تشخيص است. همچنين مقايسه تص__اویر فاز و دامنه در فرکانس های مختلف عملگر پیزوالکتریک، آشکار میسازد که، همانند نتایج برشنگاری با تحریک ارتعاشی با دامنه ثابت، عیب در فرکانس تحریک ۴۳ كيلوهرتز بيشترين قابليت تشيخيص را دارد. همچنين استفاده از بارگذاری مدوله شده و آنالیز فوریه امکان تشخیص آسان تر عیب در فرکانس ۲۱ کیلوهر تز را نسبت به تحریک ارتعاشی با دامنه ثابت فراهم میکند. به طوری که با حذف نویز پس زمینه باعث افزایش نرخ سیگنال به نویز (SNR) می شود.



شکل ۷) تصاویر (الف) فاز و (ب) دامنه آنالیز فوریه با فرکانس مدولاسیون ۰/۰۱ هر تز

صورت تابعی از فرکانس مدولاسیون نشان میدهد. مشاهده می شود که در شرایط فرکانس تحریک پیزوالکتریک یکسان، مدولاسمیون بارگذاری با پایینترین فرکانس نتایج بهتری از تشخیص عیب را در پی دارد و میتواند به تشخیص آسان تر عیب منجر شـود. از طرف دیگر، با توجه به این نکته که تصویر فاز نشان دهنده اختلاف فاز بین بارگذاری صورت گرفته و پاسخ نمونه و عیب به این بارگذاری است، فرکانس تحریک پیزوالکتریک، اثر معناداری بر تغییرات اختلاف فاز و قابلیت تشــخیص عیب ندارد. در واقع تصـویر فاز از طریق اختلاف زمانی بین پاسخ عیب و پاسخ کل نمونه به بارگذاری متناوب صورت گرفته، وجود عیب را آشکار می سازد. بنابراین، برای تشخیص عیب از این طریق کافی است شرایط بار گذاری در حدی باشد که عیب تحریک شود و پاسخ آن قابل ثبت شدن باشد. در این حالت، برخلاف تصویر دامنه، تغییر شرایط بارگذاری تاثیری بر افزایش قابلیت تشخیص عیب در تصویر فار نخواهد داشت. به عبارت دیگر، این امر نشان دهنده استقلال روش مدوله کردن و تصویر فاز از شرایط بار گذاری است.



شکل ۹) تغییرات اختلاف فاز نسبت به فرکانس مدولاسیون

۵- نتیجهگیری

در این پژوهش تکنیک مدوله کردن دامنه به روش برشنگاری با بارگذاری فراصوتی اعمال شده و در بازرسی غیرمخرب عیب صفحهای روی نمونه از جنس ماده مرکب پلیمری تقویت شده با الیاف شیشه به کار گرفته شد. پارامترهای موثر بر تشخیصپذیری عیب شامل فرکانس

به منظور بررسی تاثیر فرکانس مدولاسیون بر تشیخیص پذیری عیب در تصویر دامنه، عیب یابی با تغییر فرکانس مدولاسیون در سه سطح ۰/۰۱، ۰/۰۲ و ۰/۰۴ هرتز انجام شد. مقدار میانگین شدت تصویر در ناحیه عیب، به عنوان پارامتر موثر در تشـخیصپذیری در تصـویر دامنه در نظر گرفته شــده و مقادیر آن در تمامی فرکانسهای مدولاسیون اندازه گیری شد. شکل ۸ تغییرات مقدار دامنه را نسبت به مقادیر مختلف فرکانسهای مدولاسیون را نمایش میدهد. با توجه به این شکل میتوان دریافت که مستقل از فرکانس تحریک پیزوالکتریک، تشــخیص عیب در پایینتر فركانس مدولاسيون آسانتر است. دليل اين امر افزايش مدت زمان هر سیکل بار گذاری و افزایش شدت پاسخ عیب به تحریک صورت گرفته است[۲۳]. همچنین مشاهده می شود که در تمامی فرکانسهای مدولاسیون، ناحیه عیب در فرکانس تحریک ۴۳ کیلوهرتز بیشترین شدت تصویر را دارد. این امر نشان میدهد که فرکانس ۴۳ کیلوهرتز نزدیک به فرکانس تشدید عیب بوده و بیشترین پاسخ حرارتی و جابهجایی موضعی در ناحیه عیب در این فرکانس اتفاق مے افتد.



شکل ۸) تغییرات شدت تصویر دامنه در ناحیه عیب نسب به فرکانس مدولاسیون

به منظور بررسی اثر فرکانس مدولاسیون بر شناسایی عیب در تصاویر فاز، مقدار اختلاف فاز بین ناحیه عیب و ناحیه سالم اطراف محاسبه شده و به عنوان پارامتر موثر بر تشخیص پذیری در نظر گرفته شد. لازم به ذکر است که به منظور کاهش نویز و خطا در لندازه گیری، مقدار فاز هر ناحیه به صورت میانگین مقدار فاز نقاط آن ناحیه تعیین شد. شکل ۹ تغییرات اختلاف فاز در فرکانسهای تحریک مختلف را به

تحریک پیزوالکرتیک و فرکانس مدولاسیون بارگذاری مورد بررسی قرار گرفت و نتایج به دست آمده از تشخیص عیب با روش بارگذاری فراصوتی دامنه ثابت مقایسه شد. اهم نتایج به دست آمده در ادامه ارایه شده است:

- ۱- در انجام آزمون برشنگاری با روش بارگذاری فراصوتی دامنه ثابت، تشخیص عیب در فرکانس ۲۱ کیلوهرنز به دلیل وجود هالههای اضافی، به سختی انجام میگیرد. با این حال در فرکانس ۴۳ کیلوهرتز تشخیص آن آسانتر است.
- ۲- در انجام آزمون برشنگاری با روش مدوله کردن
 دامنه، عیب در هر سه فرکانس تحریک و از طریق
 تصاویر فاز و دامنه به آسانی تشخیص داده شد.
- ۲- در هر دو حالت بارگذاری ارتعاشی با دامنه ثابت و متغیر، عیب در فرکانس تحریک ۴۳ کیلوهرتز با بیش ترین وضوح تشخیص داده شد. همچنین با اسیتفاده از بارگذاری مدوله شده و آنالیز فوریه، امکان تشخیص آسان تر عیب در فرکانس ۲۱ کیلوهرتز نسبت به تحریک ارتعاشی با دامنه ثابت فراهم شد.
- ۲- نتایج حاصل از بررسی اثر فرکانس مدولاسیون بر تشخیص پذیری عیب در تصویر دامنه نشان داد مستقل از فرکانس تحریک پیزوالکتریک، عیب در پایین ترین فرکانس مدولاسیون بیشترین قابلیت تشخیص را دارد.
- ۹- با بررسی اثر فرکانس مدولاسیون بر تشخیص پذیری عیب در تصویر فاز مشاهده شد در شرایط فرکانس تحریک پیزوالکتریک یکسان، مدولاسیون بارگذاری با پایین ترین فرکانس نتایج بهتری از تشخیص عیب را در پی دارد.
- ۶- فرکانس تحریک پیزوالکتریک، اثر معناداری بر تغییرات اختلاف فاز و قابلیت تشخیص عیب در تصاویر فاز ندارد که میتوان آن را نشان دهنده استقلال تصویر فاز از شرایط بارگذاری دانست.
 - ۶- تعارض منافع هیچگونه تعارض منافع توسط نویسندگان وجود ندارد.

۷- منابع

 W. Staszewski, S. Mahzan, R. Traynor, Health monitoring of aerospace composite structures–Active and passive approach, *composites Science and Technology*, Vol. 69, No. 11-12, pp. 1678-1685, 2009.
 K. Diamanti, C. Soutis, Structural health monitoring techniques for aircraft composite structures, *Progress in Aerospace Sciences*, Vol. 46, No. 8, pp. 342-352, 2010.

[3] V. Giurgiutiu, Structural health monitoring of aerospace composites, Vol., No. pp., 2015.

[4] R. Montanini, F. Freni, Non-destructive evaluation of thick glass fiber-reinforced composites by means of optically excited lock-in thermography, *Composites Part A: Applied Science and Manufacturing*, Vol. 43, No. 11, pp. 2075-2082, 2012.

[5] W. Nsengiyumva, S. Zhong, J. Lin, Q. Zhang, J. Zhong, Y. Huang, Advances, limitations and prospects of nondestructive testing and evaluation of thick composites and sandwich structures: A state-of-theart review, *Composite Structures*, Vol. 256, No. pp. 112951, 2021.

[6] K. Senthil, A. Arockiarajan, R. Palaninathan, B. Santhosh, K. Usha, Defects in composite structures: Its effects and prediction methods–A comprehensive review, *Composite Structures*, Vol. 106, No. pp. 139-149, 2013.

[7] Y. Hung, Shearography: a novel and practical approach for nondestructive inspection, *Journal of Nondestructive Evaluation*, Vol. 8, No. 2, pp. 55-67, 1989.

[8] J. Leendertz, J. Butters, An image-shearing speckle-pattern interferometer for measuring bending moments, *Journal of Physics E: Scientific Instruments*, Vol. 6, No. 11, pp. 1107, 1973.

[9] Y. Hung, H. Ho, Shearography: An optical measurement technique and applications, *Materials science and engineering: R: Reports*, Vol. 49, No. 3, pp. 61-87, 2005.

[10] S. Sabbaghi Farshi, D. Akbari, Application of laser shearing interferometry in non-destructive inspection and size estimation of plane defects, *Journal of Solid and Fluid Mechanics*, Vol. 9, No. 4, pp. 1-14, 2019.

[11] Y. Hung, Applications of digital shearography for testing of composite structures, *Composites Part B: Engineering*, Vol. 30, No. 7, pp. 765-773, 1999.

[12] R. Mignogna, R. Green Jr, J. Duke Jr, E.G. Henneke II, K. Reifsnider, Thermographic investigation of high-power ultrasonic heating in materials, *Ultrasonics*, Vol. 19, No. 4, pp. 159-163, 1981.

[13] Y. Hung, W. Luo, L. Lin, H. Shang, NDT of joined surfaces using digital time-integrated shearography

فناوري آزمون هاي غېرمخرب

Engineering, Vol. 9, No. 1, pp. 1-9, 2022.

[26] D. Francis, R. Tatam, R. Groves, Shearography technology and applications: a review, *Measurement science and technology*, Vol. 21, No. 10, pp. 102001, 2010.

[27] J. Liu, W. Yang, J. Dai, Research on thermal wave processing of lock-in thermography based on analyzing image sequences for NDT, *Infrared Physics & Technology*, Vol. 53, No. 5, pp. 348-357, 2010.

[28] A. Dillenz, T. Zweschper, G. Busse, Burst phaseangle thermography with elastic waves, in: Thermosense XXIV, SPIE, 2002, pp. 572-577.

[29] D. Akbari, N. Soltani, M. Farahani, Numerical and experimental investigation of defect detection in polymer materials by means of digital shearography with thermal loading, *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part B: Journal of Engineering Manufacture*, Vol. 227, No. 3, pp. 430-442, 2013.

[30] D. Wu, G. Busse, Lock-in thermography for nondestructive evaluation of materials, *Revue générale de thermique*, Vol. 37, No. 8, pp. 693-703, 1998.

with multiple-frequency sweep, *Optics and lasers in engineering*, Vol. 33, No. 5, pp. 369-382, 2000.

[14] D. Findeis, J. Gryzagoridis, Digital shearography and vibration excitation for NDT of aircraft components, in: AIP Conference Proceedings, American Institute of Physics, 2014, pp. 33-38.

[15] H. Liu, S. Guo, Y.F. Chen, C.Y. Tan, L. Zhang, Acoustic shearography for crack detection in metallic plates, *Smart Materials and Structures*, Vol. 27, No. 8, pp. 085018, 2018.

[16] H. Liu, M. Liu, L. Zhang, Y.F. Chen, C.Y. Tan, S. Guo, F. Cui, Directed acoustic shearography for crack detection around fastener holes in aluminum plates, *NDT & E International*, Vol. 100, No. pp. 124-131, 2018.

[17] H. Asemani, N. Soltani, Comparison of Stroboscopic Shearography and Time-Average Shearography Methods for Nondestructive Testing, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 20, No. 4, pp. 1089-1098, 2020.

[18] H. Gerhard, G. Busse, Lockin-ESPI interferometric imaging for remote non-destructive testing, *NDT & E International*, Vol. 39, No. 8, pp. 627-635, 2006.

[19] A.E. Dolinko, G.H. Kaufmann, Enhancement in flaw detectability by means of lockin temporal speckle pattern interferometry and thermal waves, *Optics and lasers in engineering*, Vol. 45, No. 6, pp. 690-694, 2007.

[20] H. Gerhard, G. Busse, Thermal Waves for Imaging of Defects with Lockin-Speckle Interferometry, *Strain*, Vol. 43, No. 3, pp. 229-234, 2007.

[21] G. Kim, S. Hong, G.H. Kim, K.-Y. Jhang, Evaluation of subsurface defects in fiber glass composite plate using lock-in technique, *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing*, Vol. 13, No. 4, pp. 465-470, 2012.

[22] T. Zweschper, A. Dillenz, G. Riegert, D. Scherling, G. Busse, Ultrasound excited thermography using frequency modulated elastic waves, *Insight-Non-Destructive Testing and Condition Monitoring*, Vol. 45, No. 3, pp. 178-182, 2003.

[23] J.-C. Krapez, F. Taillade, D. Balageas, Ultrasoundlockin-thermography NDE of composite plates with low power actuators. Experimental investigation of the influence of the Lamb wave frequency, *Quantitative InfraRed Thermography Journal*, Vol. 2, No. 2, pp. 191-206, 2005.

[24] A. Dillenz, G. Busse, D. Wu, Ultrasound lock-in thermography: feasibilities and limitations, in: Diagnostic Imaging Technologies and Industrial Applications, SPIE, 1999, pp. 10-15.

[25] S. Sabbaghi Farshi, D. Akbari, Application of lockin shearography in non-destructive testing of planar defects, *Iranian Journal of Manufacturing*